## ⑲ 日本国特許庁(JP)

⑪特許出願公開

# ⑩ 公 開 特 許 公 報 (A) 昭61-270737

(3) Int Cl. 4

識別記号

厅内整理番号

匈公開 昭和61年(1986)12月1日

G 03 B 17/12

7610-2H

審査請求 未請求 発明の数 1 (全13頁)

**公発明の名称** 二焦点式カメラ

②特 顋 昭60-112752

**愛出** 願 昭60(1985) 5月25日

70発 明 者 若 林

ф

東京都品川区西大井1丁目6番3号 日本光学工業株式会社大井製作所内

. . .

①出 願 人 日本光学工業株式会社

東京都千代田区丸の内3丁目2番3号

砂代 理 人 弁理士 渡辺 隆男

#### 明神

# 1. 発明の名称 二焦点式カメラ

#### 2. 特許請求の範囲

(1)主光学系の直後に設けられた絞り兼用シャ ツタを前記主光学系と一体に光軸に沿つて前進さ せると共に前記絞り兼用シャツタの後方の光鰊ト に副光学系を挿入することによつて焦点距離を切 替え可能な摄影レンズを存するカメラにおいて、 前記主光学系の前部を覆うレンズバリアを開閉可 能に設けると共に、前記レンズパリアと前記紋り 兼用シャツタとの間の前記主光学系を取り囲む位 置に前記絞り兼用シャツタを駆動するシャツタ駆 動装置を設け、さらに、前記剧光学系を除き少なる くとも前記レンズパリアと主光学系とを包囲する 断面円形の外筒を設け、前記劃光学系が光軸上に 挿入されたときに前記外筒が少なくとも前記シャ ツタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラ本体 の外部に突出移動する如く構成したことを特徴と する二魚点式カメラ。

- (2)前記シャツタ駆動装置は、電気で駆動されるモータを含み、波状に折り曲げられたフレキシブルプリント基板(72)を介してカメラ本体(1)側の制御回路(96、98)と接続していることを特徴とする特許諸求の範囲第1項記載の二焦点式カメラ。
- (3) 前記シャツタ駆動装置は、複数の磁極を有するコータ(88) と前記主光学系(3) のまわりにほぼ半円形に配置されたステータ(90A、90B) とを含むステップモータ(11) であることを特徴とする特許請求の範囲第1項または第2項記載の二焦点式カメラ。

### 3. 発明の詳細な説明

#### (発明の技術分野)

本発明は、主光学系の繰り出しに連動して副光 学系を撮影光軸上に挿入して焦点距離を変換可能 な撮影レンズを有する二焦点式カメラ、特に主光 学系の直後に絞り兼用シャツタが設けられた二焦 点式カメラに関する。

(発明の背景)

撮影レンズの主光学系を前方へ繰り出し、その主光学系の後方の光軸上に関レンズを挿入しして無点距離を変えることができるいわゆる二焦点 特別 昭 5 2 - 7 6 9 1 9 号、特別 昭 5 4 - 3 3 0 2 7 号、特別 昭 5 8 - 2 0 2 4 3 1 号などの公開特許公報により公知である。これらの従来公知の二焦点式カメラの公開特許公報であるが特別であるシャッタにつていは何等の程度なされていないが、そのシャッタについての提案が特別 昭 5 9 - 1 9 9 2 6 号公報によつて既に開示されている。

しかしながら、この公知のシャッタを具備した 二魚点式カメラにおいては、主光学系の周囲には フォーカシングのための繰り出し機構が設けられ、 その主光学系の直後にシャッタ駆動機構と絞り兼 用シャツタ羽根とが設けられ、さらに絞り兼用シャツタ羽根とが設けられ、さらに絞り兼用シャッタ羽根の後方に副光学系が挿入されるように 構成され、シャツタ駆動機構の構造が極めて複雑 で組立て作業に長い時間と経験とを必要とする。 また、主光学系、シャッタ装置を囲む外筒は、光

囲む位置に、その絞り兼用シャッタを駆動するシャッタ駆動装置を設け、さらに副光学系を除き少なくともレンズバリアと主光学系とシャッタ駆動装置とを包囲する断面円形の外筒を設け、副光学系が絞り兼用シャッタの後方の光軸上に挿入されたときに、その外筒が少なくともシャッタ駆動装置の駆動部を囲む位置までカメラの外部に突出移動するように構成することを技術的要点とするものである。

#### (実施例)

次に、本発明の実施例を添付の図面に基づいて 詳しく説明する。

第1図および第2図は本発明の実施例を示す断面図で、第1図はレンズバリアが閉じた収納状態、第2図は主光学系の光軸上に開光学系が挿入された図遠状態を示し、第3図は第1図に示す実施例の構成の一部をなす即レンズホルダの拡大断面図、第3図、第4図、第5図はそれぞれ第1図のAーA、B-B、C-C断面図である。

第1図および第2図において、カメラ本体1は

軸外の退避位置に在る副光学系のレンズ枠をも囲むように四角筒状に形成されているため、その内部に無駄なスペースが生じ、しかも、その外筒とをカメラ本体との間を光密に適別するため、外筒の外側をさらに四角筒のカバーで覆わねばならない欠点が有つた。また、この特開昭59~19926号公報を含む従来公知の二焦点式カメラにおいては、主光学系を保護するレンズバリアについて何等の考慮もなされていない。

#### (発明の目的)

本発明は、上記従来の二焦点式カメラの欠点を 解決し、焦点距離変換の際に光軸方向に移動する 鏡筒にレンズバリアとシャッタ駆動部とを内蔵し、 しかもコンパクトで、組立て作業性と操作性の良 好な二焦点式カメラを提供することを目的とする。 (発明の概要)

上記の目的を達成するために本発明は、主光学 系の前部を覆うレンズパリアを開閉可能に設ける と共にそのレンズパリアと主光学系の後部に設け られた紋り兼用シャツタとの間の主光学系を取り

外装ケース2にて覆われ、カメラ本体1の上部1 Aには図示されない投光レンズと受光レンズとを 含む距離検出装置やファインダー光学系などが設 けられている。 摄影レンズの主光学系 3 の前面に は、後で詳しく述べられるレンズパリア28、2 9 が開閉可能に設けられ、その主光学系3の後方 には副光学系 4 が摄影光軸上に挿脱可能に設けら れている。また、外装カバー2の上面には、攝影 レンズの焦点距離切替えとレンズパリア28、2 9の開閉のために操作される焦点距離選択部材 5 が摺動可能に設けられている。この焦点距離選択 部材 5 は第 7 図に示すように指標 5 A を有し、そ の指標 5.A が外装カバー 2 の上面に設けられた記 号「OFF」に一致すると、レンズパリア 2 8 、 2 9 は開成され、指標 5 A が広角記号「W」に合 致すると、レンズバリア28、29は開成され且 つ主光学系3のみによつて、撮影可能な短焦点距 離状態(以下「広角状態」と称する。)となる。 また、指標 5 A が望遠記号「T」に合致すると、 後で詳しく述べられる光学系移動機構が作動して

主光学系3が前方に繰り出され、これに伴つて副 光学系4がその主光学系3の後方に挿入されて。 主光学系3と副光学系4とによる長い合成焦点 既はない下「望遠状態」と称する)となる。 おいか、主光を記している。 3の光軸方向の移動と副光学系4の光軸に直角なるのとなる可逆をの発動となる可逆を一夕Mを制御する。 る制御回路に焦点距離切替え信号を送るスイッチ接置57が連動している(第7図参照)。

9 に植設された 2 本の支柱 1 5 A 、 1 5 B (第 5 図参照)によつて支持されている。バリア基板 9 と前環14の外周とを覆う外筒16の一端は第6 図に示す如く小ねじ17によつて台板10に固設 され、他端は第1図に示す如く前環14に嵌合し ている。また、パリア基板9と外筒16との間に は黒色軟質のパツキン18Aが設けられ、外筒1 6の外間はカメラ本体1の前端に設けられた二重 の遮光部材18Bによつて光密的にシールされて いる。前環14は、パリア基板9と共にレンズ保 護カバー装置を支持する前側基板を構成している。 その前環14の中央に設けられた鏡筒開口14A は、第5図中で破線にて示す如く、光軸を中心と する X - X 軸方向(フィルム開口 1 B の長辺方向 ) に長くY-Y軸方向(フィルム開口1Bの短辺 方向)にやや短い矩形の四隅を光軸を中心として 円弧状に角を落としたほぼ六角形に形成されてい る.

前環14の裏側にはリングギャ19が回転可能 に支持され、そのリングギャ19には第5図に示 つて駆動される後述の光学系駆動装置(第8図参 照)が設けられ、その光学系移動機構は、台板1 0を光軸に沿つて移動させ、さらに副光学系 4を 支持する副光学系ホルダ13を光軸に直交する方 向に変位させるように構成されている。

その副光学系 4 を保持する副レンズ枠 1 3 A とと、 1 3 A に螺合する 1 3 B と が 1 3 B と が 2 B と が 3 A に螺合する C と が 2 B と が 3 A に螺合する C と が 3 A の 5 B と か 6 h 1 3 B と か 6 h 1 3 B と か 6 h 1 3 B と か 6 h 1 3 B と か 6 h 1 3 B と か 6 h 1 3 C に か 6 h 2 B と か 6 h 2 C に か 7 か 1 3 A と 1 3 A と 1 3 C に

台板10に固定されたバリア基板9の前面には 前環14が設けられ、この前環14はバリア基板

すように、互いに180°離れた位置に第1セグ メントギヤ部19Aと第2セグメントギヤ部19 Bとが光軸を中心として対称的に形成されている。 さらに第1セグメントギヤ部19Aの近傍のリン グギャ外間に、その一対のセグメントギャ部19 A、19Bの歯型外周よりやや小さい歯型外周を 有する第3セグメントギャ部19Cが形成されて いる。第1セグメントギヤ部19Aと暗み合う第 1ピニオンギヤ20は第1回動レバー21と一体 に形成され、その歯列の一方の側面にはフランジ 部20Aが一体に形成されている。また、第2セ グメントギャ部19Bと増み合う第2ピニオンギ ヤ22は第2回動レバー23と一体に形成され、 その歯列の一方の側面にはフランジ部 2 2 Aが一 体に形成されている。その第1回動レバー21は 第1ピニオンギヤ20と、また第2回動レバー2 3 は第2ピニオンギヤ22とそれぞれ一体にブラ スチック成形を可能にするように基部21A、2 - 3 Aがそれぞれ鍵型に形成されている。また、そ れぞれ一体に形成された第1ピニオンギヤ20、

第1回動レバー21は第2ピニオンギヤ22、第2回動レバー23とは、それぞれ支触24、25を介してバリア基板9と前環14との間に回転可能に支持され、さらにリングギヤ19は、フランジ部20A、22Aによつてスラスト方向(第1 図中で右方)の移動を阻止されている。

するためのトランジスタTri、Trz、後述の選光 用IC95、コンデンサCi、Czなどの制御回 路装置が設けられている。

一方、リングギャ19の第3セグメントギャ部 19 Cと噛み合う第3ピニオンギャ40は、第4 図に示す如く連動軸 4 1 に支持され且つフランジ 部 4 0 A と一体に形成されている。このフランジ 節40Aは、第1ピニオンギヤ20のフランジ部 2 0 A および第 2 ピニオンギャ 2 2 のフランジ部 · 22Aと共にリングギヤ19にスラスト方向(第 4 図中で右方)の動きを阻止するように構成され ている。第3ピニオンギヤ40を支持する連動軸 41は、台板10の裏面に固設されたブラケット 4.4 に回転可能に支持されると共に、その一端は 第4図に示すように前環14に回転可能に支持さ れている。また、連動軸41の他端は、ブラケツ ト44を貫通してその裏側で第4図および第7図 に示す如くカム部材 4 2 を一体に支持している。 そのカム部材 4 2 は、台板 1 0 の移動方向に対し て傾斜したカム面 4 2 A を有し、ねじりコイルば

で互いに接し、その際第1バリア28の下端28 c は支柱15Aに当接し、また、第2バリア29 の右端上緑29 c はバリア基板9に植設された制 限ピン30に当接して、玄部28 b、29 b の方 向が開成時と同じ X - X 軸方向になるように構成 されている。

ね43により第7図中で反時計方向に回動するように付勢され、その回動は、レンズバリア28、29が開いて外筒16の内面に当接したときおよびレンズバリア28、29が閉じて互いに接触したときに制限される。

一方、台板10および副レンズホルダ13を駆動変位させる可逆モータMは、焦点距離選択操作部材5に連動するスイツチ装置57およびカメラ本体1に設けられた自動焦点調調節の距離検出装置58からの信号に基づいて動作するモータ制御回路59を介して制御される。この場合、焦点調節のためのモータ駆動は、図示されないレリーズ

てカムギャ66に伝達される。このカムギャ66 の表面には正面カム67(第2図参照)が設めのれ、3 Eが圧接するように圧縮コイルばね68によった圧縮コイルばね68によって付勢されている。焦点距離切替えのの可でもした。関レンズホルダ13は正面カム67が回転で発出である。はででいるがである。まれて、関レンズホルが13は正面カム67で発出であると、関ルンズホルが13は正面カムでおりに移動すると、光軸に沿って左方へ変位を第8世上に移動すると、光軸に沿って左方へ変位を第100円形段部10Aに第2図に示れるように構成されている。

第8図中で台板10の左側面(第6図では右側面)には切欠き溝10℃が設けられ、この切欠き溝10℃内に、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光軸方向に長い第1案内軸70が嵌入され、 駆動歯車63が回転しても台板が送りねじ軸64 卸の押圧によつてその動作が開始される。しかし、 焦点距離切換えは、そのレリーズ釦の押圧とは無 関係に焦点距離選択操作部材 5 の操作によるモータ 駆動によつてなされる。その際、台板 1 0 は スイツチ装置 5 7 の切換え信号によつて、広角状 態での至近距離位置を超えて繰り出され、あるい は望遠状態での無限遠位置を超えて繰り込まれ、 その間に削光学系 4 は光軸上に挿入または光軸上 から脱出するように構成される。

第8図は、台板10および副レンズホルダ13を駆動する駆動機構を示すために台板10を裏倒から見た斜視図である。可逆モータMは台板10の裏面上部に固設され、その回転は減速ギャルルギャを1を介して、他のベルギャを1を介して、他のでは連される。この平均車62に伝達される。この平均を行った。カメラ本体1の固定部に固設された単りった。カメラ本体1の固定部に固設された単りった。カメラ本体1の固定部に固設された単りった。一方、平均車62の回転は減速歯車列65を介し

のまわりに回転することが無いように構成されて いる。また、台板10の裏面に固設されたブラケ ツト44には、第8図に示すにように軸方向に長 く伸びた運動支柱71が突出して設けられ、この 運動支柱71の嫡面に設けられた貫通孔71aと 台板10に設けられた貫通孔10b(第6図参照 ) とを、カメラ本体1の固定部に固設され且つ光 軸方向に伸びた第2案内軸12が貫通している。 その連動支柱71と第2案内軸72とにより、台 板10は撮影光軸に対して垂直に保持され、可逆 「モータ M の回転に応じて、光軸に沿つて前後に平 行移動するように構成されている。また、連動支 柱71の側面にはラツク73が設けられ、そのラ ツク13に暗み合うピニオン14は、図示されなり い撮影距離表示装置、距離検出装置やファインダ 一倍率変換機構に連動している。

光軸方向に移動する台板10とカメラ本体1とは、第4図および第8図に示す如く波形に折り曲げられたフレキシブルブリント基板75によつて架橋され、このフレキシブルブリント基板75を

介して、台板10上の可逆モータM、シャツタ制御回路基板38上のステツブモータ11、露出計用受光素子36は、カメラ本体1個の焦点検出回路装置や露出値演算回路装置等の電気装置に接続されている。

成されるように構成されている。セクターギヤ 8 4 に噛み合うピニオン 8 5 は、シヤツタ 基板 7 お よびシャツタ 制御回路 基板 3 8 を 貫通する 回転軸 8 7 の一端に支持され、その回転軸 8 7 の他端に はステップモータ 1 1 のロータ 8 8 が設けられて

御回路基板38上の位置に配置されている。

第10図はステップモータ11を動作させるた。 めの世気系のプロツク図である。ミリコンフォト ダイオード(SPD)の如き受光案子36にて検 出された被写体輝度は測光用IC95にてデジタ ル化され演算回路96に送られる。また一方、フ イルムパトローネに設けられたフイルムの種別や フィルム感度値を示すコードを検出するフィルム 感度値検出装置 9 7 からのデジタル化されたフィ ルム感度値信号も演算回路96に送られ記憶され る。この被写体輝度信号とフィルム感度値信号か ら、演算回路において所定のプログラムに基づく 絞り値とシャツタ速度値が算出され、その算出さ れた露出値は駆動用IC98に送られる。その駆 動用1C98からのパルス信号によりステツブモ ータ11は制御され、紋り兼用シャツタが算出さ. - れた絞り値とシャツタ速度値との予め定められた 組合せに従つて開閉するプログラムシャツタとし て作動するように構成されている。この場合、ス テツブモータ11のステータ90A、90Bの俇

化方向を交互に変えて磁界を移動させることにより、ロータ 8 8 を正転または送転させることができる。

なお、カメラ本体1のフィルムパトローネ窒1 Cの側壁には、第4図に示すように、フィルムパ トローネの麦面に設けられたフィルム感度値等の フィルム情報コードを検知する接触子97Aが突 出して設けられている。この接触子97Aによつ て検出された検出信号のうち、フィルム感度値信 号はフィルム感度検出装置 9 7 によりデジタル化 され、カメラ本体1側に設けられた演算回路96 (第10図参照)に送られる。また、ステツブモ ータ11を制御する駆動用IC98からのパルス の信号はフレキシブルプリント基板75を介して カメラ本体1側からステツブモータ11に伝達さ れる。さらに、パトローネ室1Cとフィルム巻取 り室1Dおよびフィルムアパーチヤ1Bとは、第. 1図および第3図に示す如く公知の裏蓋99に密 閉され、図示されないフィルムパトローネが装填 される際の裏蓋99の閉じ動作により、フィルム

パトローネが押圧されたときに、フィルム情報コード部分に接触子97Aは圧接するように出没可能に設けられている。

次に、上記の如く構成された実施例の動作およ び作用について説明する。

第1図および第5図に示す如くレンズバリア28、29が閉じている状態においては、台板10は繰り込まれ、外筒16はカメラ本体側の外装ケース2内にほぼ収容されている。この場合、シヤツクにほびア28、29、主光学系3、シヤツクエンズバリア28、29、主光学系3、シヤリクエンズバリア28、29、主光学系3、一次ので、外筒16と外筒とので、外筒16とのカメラ内の前端部に入りのからからからからからがあるとはいいので、生光に外筒16が第2回に大きく光軸方向に大きく数り出されてもその光が内部へ侵入することは無い。

また、第1図の如くレンズバリア28、29の閉じ状態においては、焦点距離選択操作部材5(

ンズパリア28、29は開成されている。この状 態から焦点距離選択操作部材5を広角位置(記号 「W」を示す位置) へ移動すると、カム板 5 6 が 第1図中で左方へ移動するので、摺動ピン55は カム面56Aに沿つて下降し下縁56Cに係合す る。この摺動ピン55の下降により連動板54は 引張コイルばね53の付勢力に抗して下方へ摺動 し、これに連動する摺動板50が第7図中で下方 へ移動する。従つて、カム部材42のカム面42 Aに圧接している係合突起52が下方へ第11図 (B)に示す如く退避する。この係合突起52の .下方への変位に応じて、カム部材 4 2 は、ねじり コイルばね43(第7図参照)の付勢力により第 7 図中で反時計方向に回動する。このカム部材 4 2の回動は連動軸41を介して第3ピニオンギヤ 40に伝達され、第3ピニオンギヤ40が第7図 中で反時計方向(第5図中では時針方向)に回動

この第3ピニオンギヤ40の回動により、リングギヤ19は光軸を中心として第7図中で時計方

第7回参照)は指標 5 Aが記号「OFF」と合致する位置(以下「OFF位置」と称する。)に在り、摺動ピン55は、カム板56の上縁56Bと係合し、摺動板50の係合突起52は、レンズパリア28、29に連動する連動軸41の一端に固設されたカム部材42のカム面42Aの基板に第4回に示す如く係合している。一方、副光学系4は、第1回および第8回に示す如く撮影光軸外の退避位置に置かれている。

第11図は、焦点距離選択操作部材 5、係合突起 5 2、カム部材 4 2 およびレンズパリア 2 8、2 9の連動関係を示す説明図で、(a)は焦点距離選択操作部材 5 が 0 F F 位置に在るときの状態を示し、(b)および(c)は焦点距離選択操作部材 5 がそれぞれ広角位置、望遠位置へ移動したときの状態を示す。以下、この第10図に従って、レンズパリア 2 8、2 9の連動機構および撮影レンズ光学系の駆動機構の動作を説明する。

第11図において、焦点距離選択操作部材 5 が OFF位置に在るときは、(A)に示すようにレ

向(第5図中では反時計方向)に回動する。リングギャ19のこの回動により第1ピニオンギャ20日末に第7図中では時計方向(第5図中では時計方向)に回動するので、第1ピニオンギャ20と一体の第1回動レバー21、第2ピニオンギャ22と一体の第2回動レバー23の自由端にそれで和回転に結合された第1バリア28と第2パリア29とは、5日に反対方向に変位し、それぞれの外間の内に変位し、が外流16の内間で第2図に示す如く当接した位置で停止する。これにより、レンズバリア28、29は開成され、第11図(8)に示す状態となる。

一方、焦点距離選択操作部材 5 が O F F 位置から広角 (W) 位置へ移動すると、これに連動するスイツチ装置 5 7 (第 7 図参照) から撮影レンズを広角状態におく広角コード信号が可逆モータ M を制御するモータ制御回路 5 9 に送られる。そこでモータ制御回路 5 9 は可逆モータ M を駆動制御し、台板 1 0 と共に主光学系 3 をわずかに繰り出

し、主光学系3が広角状態での無限遠位置まで変位したときに可逆モータMを停止させる。その際、台板10の広角状態における無限遠位置は、この台板10と一体に移動する連動支柱71のラック73(第8図参照)と噛み合うピニオン74の回転に連動する図示されないエンコーダから発信される距離信号によつて決定される。

より極めて小径に形成される。しかし、その周囲を囲む外筒16の内径は、開成状態に在るレンズバリア28、29の外周径によつて決定されるので、その外筒16と主レンズ枠6との間にドーナツツ状の比較的大きくスペースが生じる。このスペース内にステツブモータ11、測光用受光素子36や測光用1C95などがそのスペースを有効に利用して配置される。

上記の如く、主光学系3の距離調節(焦点調節)のための光軸方向の移動は、台板10に設けられた駆動歯車63の回転に応じて台板10が光軸方向に移動することによつて行われる。そのの地方向に移動することによって行われる。そのである。 主光学系3のまわりには、通常の撮影レンズの如き、距離調節用へリコイドねじ機構は設けられておらず、主光学系3を保持する主レンズ枠6の外径は発来公知の二焦点式カメラ用摄影レンズ鏡筒

れる.

前述の距離検出装置 5 8 の距離検出信号 (可逆 モータ停止信号)を演算回路96が受信すると、 演算結果に基づく絞り値とシャツタ速度値はパル ス化され、次段の駆動用IC98に送られる。駆 動用IC98はステップモータ11を駆動制御し、 演算回路96の演算結果に基づく絞り値とシャツ 夕速度値との組合わせに従つてステップモータ1 1 は、その絞り値に相当する絞り開口に絞り羽根 12A、I2Bを閉状態から開かせ、そのシャツ 夕速度値に相当する遅れ時間の後に絞り羽根 1 2 A、12Bを閉状態に復帰させて露光を終了する。 、次に、焦点距離の切替えについて説明する。焦 点距離選択操作部材 5 を第 1 1 図 (C) に示す如 〈望遠 (T) 位置へ移動すると、その移動に応じ てスイツチ 4 装置 5 7 (第7図参照) から望遠状 態信号がモータ制御回路 5 9 に送られ、可逆モー タMが回転して、台板10は広角状態における至 近距離位置に超えて望遠状態での無限遠位置まで 繰り出される。その際、カムギャ66は第8図中

上記の望遠状態への切替え動作において、焦点 距離選択操作部材 5 が第 1 1 図 (B) に示す如く 広角 (W) 位置から第 1 1 図 (C) に示す望遠 ( T) 位置へ移動する場合には、係合突起 5 2 はカ ム部材 4 2 のカム面 4 2 A から離れ、レンズパリ ア 2 8、2 9 は既に完成状態におかれているので、 カム部材 4 2 は回転すること無く単に第11図(C)に示すように左方へ台板10と共に移動するのみである。しかし、焦点距離選択操作部材5を第11図(A)に示すOFF位置から広角(W)位置を超えて直接望遠(T)位置に変位させた場合には、カム部材 4 2 は回転しつつ左方へ移動するので、レンズバリア28、29はこれに応じて開成され、第2図および第7図に示すように全開される。

ら下方へはみ出しても差し支え無い。従つて、外 筒6の大きさは、レンズバリア28、29が開成 されたときの円弧部28a、29aの位置によつ て決定される。そのため、外筒6の外周半径は、 退避位置に在る副レンズホルダ13には無関係に 小さく設定できる。

副光学系 4 が第 2 図に示す如く主光学系 3 の光 軸上に押入され、台板 1 0 が望遠状態での無限遠 位置に達すると、可逆モータ M は停止する。その 後、図示されないレリーズ 知を押し下げると、広 角状態における撮影と同様にして距離調節が行われ、距離調節完了と同時に演算回路 9 6 (第 1 0 図参照)で計算された絞り値とシャツタ速度値に 基づいてステップモータ 1 1 が作動し、絞り兼用 シャツタ羽根 1 2 が開閉し、露出が行われる。

無点距離選択操作部材 5 を望遠 (T) 位置から 広角 (W) 位置に切替えると、可逆モータMは逆 転し、台板 1 0 は望遠状態での無限遠位置を超え て繰り込まれ、広角状態での無限遠位置に達した とき可逆モータは停止する。その間に即レンズホ

また、焦点距離選択操作部材 5 を望遠 (T) 位置から直接 O F F 位置まで移動すると、台版 1 0 は鏡筒収納位置まで復帰するが、その復帰の初期に係合突起 5 2 は第 1 1 図 (C) に示す如くカム部材 4 2 の光軸方向の動きの軌道 L 上に押入 (破

線52 にて示す。)されている。そのため、台板10が繰り込まれ、カム部材42が第11図(C)中で右方へ移動すると、カム面52Aが破線(52')位置まで移動した係合突起52と係合し、さらに右方への移動につれて、カム面42Aが係合突起に押され、カム部材42は第7図中で時計方向に回転する。これにより、レンズバリア28、29は自動的に閉成される。

上記の実施例においては、絞り兼用シャッタ羽根12を駆動するシャッタ駆動装置としてステップモータ11を用いたが、ステップモータに限ること無く、通常の小型可逆モータあるいはマグネットであつても差支え無い。

#### (発明の効果)

以上の如く本発明によれば、レンズバリアを包む外筒を断面円形に形成し、そのレンズバリアと 絞り兼用シャッタ羽根との間の主光学系のまわり にその絞り兼用シャッタ羽根を駆動するシャッタ 駆動装置を配置したので、スペース効率がすこぶ る良く小型化が可能である。さらにそのシャッタ

第1図および第2図は本発明の実施例の断面図 で、第1図は主光学系が収納位置まで繰り込まれ た状態、第2図は主光学系製造位置まで扱り出さ れた状態を示し、第3回は第1回の実施例の割レ ンズホルダの拡大断面図、第4図は第1図のA-A 断面図、第5図は第1図のB - B 断面図、第6 図は第1図のC-C断面図、第7図は、第1図に 示すレンズパリア開閉装置の構成を示す斜視図、 第8図は第1図の台板の裏面に設けられた光学系 移動装置部を示す斜視図、第9図は、第1図にお けるシャッタ駆動部の斜視図、第10図は第1図 の実施例の絞り兼用シャツタの制御回路のブロツ ク図、第11図は第1図に示すレンズパリア開閉 装置の動作説明図で、第11図の(A)、(B) および(C)は、それぞれ焦点距離選択操作部材 がOFF位置、広角位置、望遠位置にあるときの 状態を示す。

〔主要部分の符号の説明〕

1----カメラ本体、2----外装カバー、

3 ---- 主光学系、 4 ---- 剧光学系、

駆動装置とレンズバリアを囲む外筒の断面は円形 に形成されているので、魚点距離切替えの際の主 光学系の移動量が大きく、これに伴つてカメラ本 体からの外筒の突出変位量が大きくても、外筒と カメラ本体との遮光を簡単な構成で確実に行うこ とかでき、光がカメラ本体の暗箱内に侵入する恐 れが無い。なお、実施例に示す如く、台板の裏側 に設けられる光学系移動機構、シャツタ基板に設 けられる絞り兼用シャツタおよびその駆動装置、 パリア基板と前環とに支持されるレンズパリア装 置は、いずれもユニツト化され、それぞれ部分組 立て後に積み重ねで結合すればよいから極めて作 業性が良く、また、台板を含む摄影レンズ鏡筒側 の動作は、収納時のパリア開閉用カム部材とカメ ラ本体側の焦点距離選択操作部材との機械的連動 結合以外はすべて折畳み式のフレキシブルプリン ト基板を介して電気的に接続されているので組立 てが容易で、しかも信頼性の高いカメラにするこ とができる利点がある。

4. 図面の簡単な説明

5 ---- 焦点距離選択操作部材、 6 ---- 主レンズ枠、 7 ---- シャツタ基板、 9 ---- バリア基板、

10----台板、11----ステツプモータ (シャッタ駆動装置)、12----絞り兼用シャツタ、

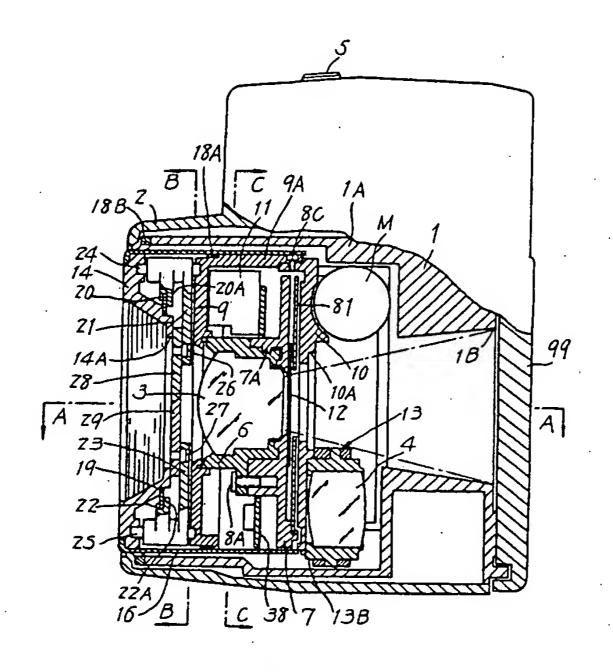
1 3 ---- 削レンズホルダ、1 4 ---- 前環、

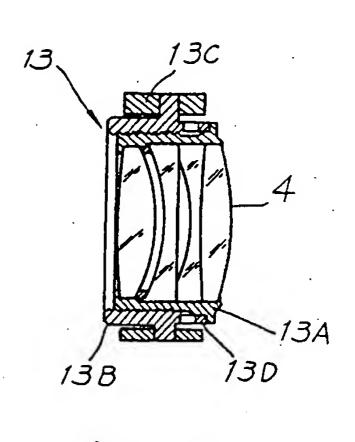
16----外筒、28、29----レンズパリア、

38----シャツタ制御回路基板、

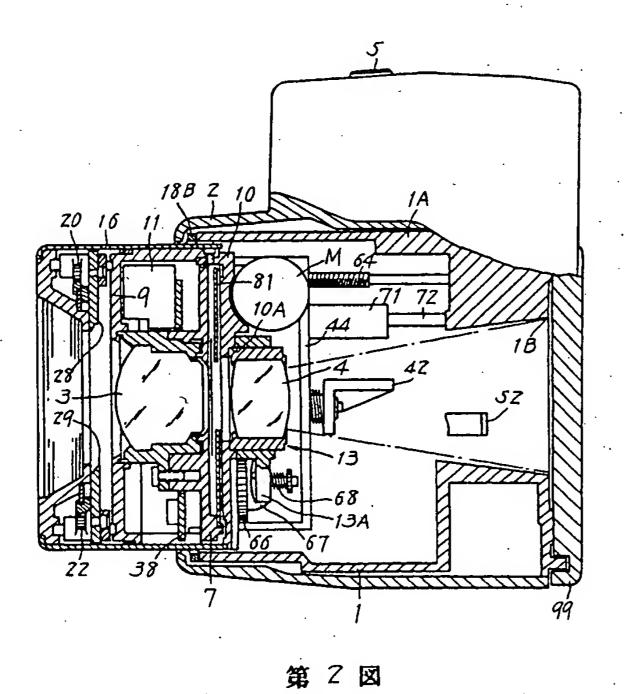
75----フレキシブルプリント基板

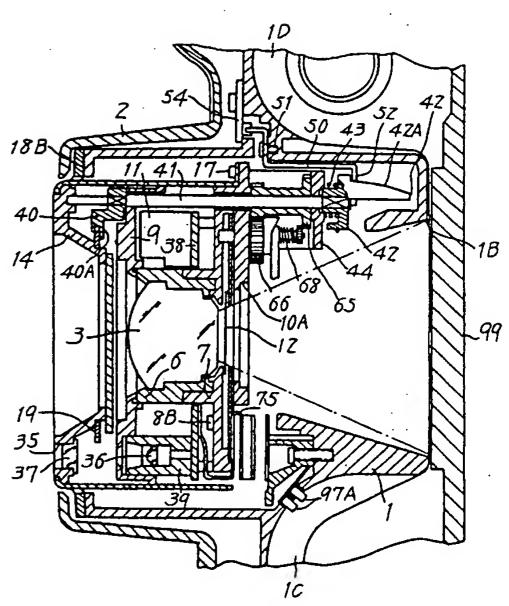
出顧人 日本光学工業株式会社 代理人 渡 辺 隆 男



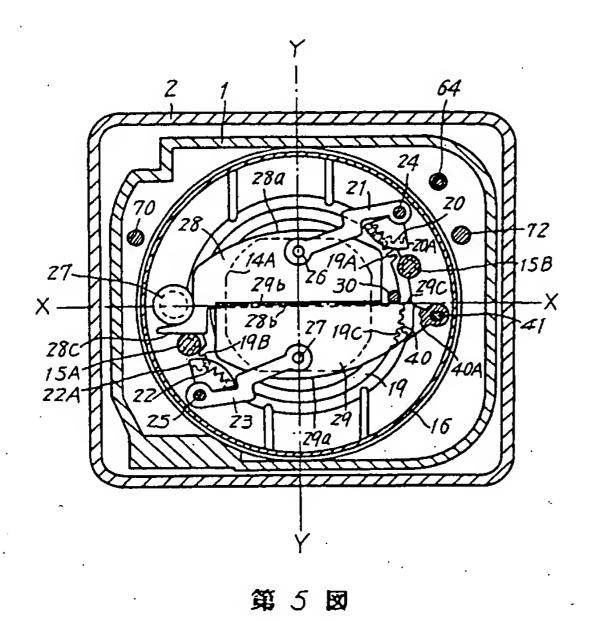


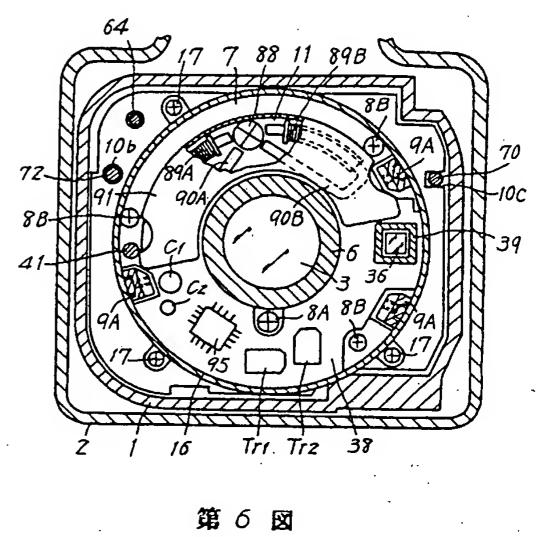
第 1 図

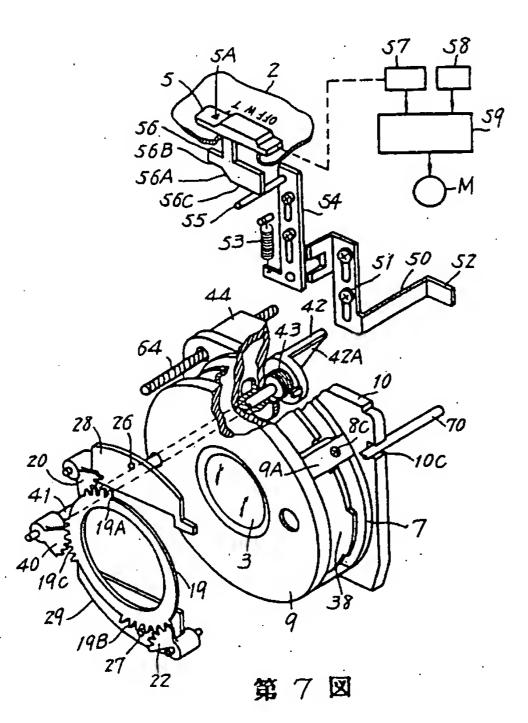


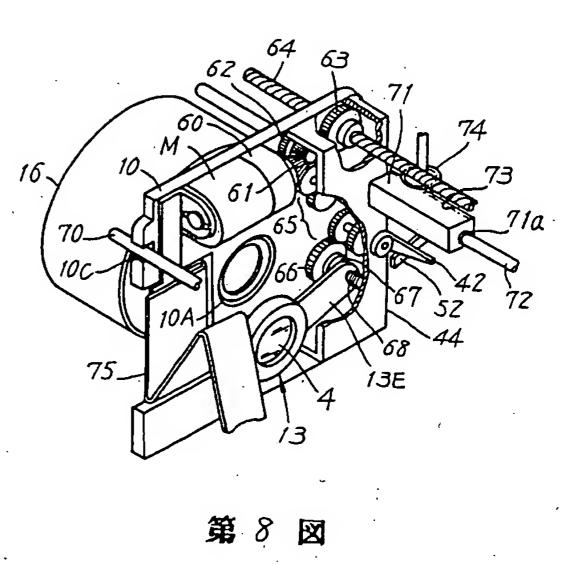


第4図









## 特開昭61-270737(13)

